

(12) МЕЖДУНАРОДНАЯ ЗАЯВКА, ОПУБЛИКОВАННАЯ В СООТВЕТСТВИИ С  
ДОГОВОРом О ПАТЕНТНОЙ КООПЕРАЦИИ (РСТ)

(19) ВСЕМИРНАЯ ОРГАНИЗАЦИЯ  
ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ  
Международное бюро



(43) Дата международной публикации:  
13 января 2005 (13.01.2005)

(10) Номер международной публикации:  
**WO 2005/002942 A1**

(51) Международная патентная классификация<sup>7</sup>:  
B60V 1/14

(21) Номер международной заявки: PCT/RU2004/000158

(22) Дата международной подачи:  
27 апреля 2004 (27.04.2004)

(25) Язык подачи: русский

(26) Язык публикации: русский

(30) Данные о приоритете:  
2003120794 7 июля 2003 (07.07.2003) RU

(71) Заявители и

(72) Изобретатели: ТАЛАНОВ Александр Васильевич  
[RU/RU]; 119501 Москва, ул. Веерная, д. 3, корп. 2,  
кв. 109 (RU) [TALANOV, Alexandr Vasilievich,  
Moscow (RU)]; ПРИБЫЛЬСКИЙ Юрий Борисович  
[RU/RU]; 107140 Москва, ул. Краснопрудная,  
д. 3, кв. 21 (RU) [PRIBYLSKY, Jury Borisovich,  
Moscow (RU)].

(74) Агент: ООО «СОЮЗПАТЕНТ»; 103735 Москва, ул.  
Ильинка, д. 5/2 (RU) [ООО «SOJUZPATENT»,  
Moscow (RU)].

(81) Указанные государства: все возможные на дату  
международной подачи указания: AE, AG, AL, AM,

AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA,  
CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC,  
EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID,  
IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR,  
LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW,  
MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT,  
RO, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR,  
TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM,  
ZW.

(84) Указанные государства все возможные на дату  
международной подачи указания: ARIPO патент  
(BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ,  
TZ, UG, ZM, ZW), евразийский патент (AM, AZ,  
BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), европейский  
патент (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES,  
FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PL, PT,  
RO, SE, SI, SK, TR), патент OAPI (BF, BJ, CF, CG,  
CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD,  
TG).

Опубликована

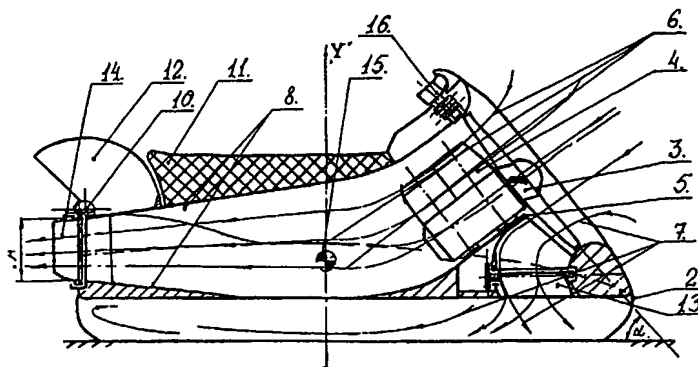
С отчётом о международном поиске.

В отношении двухбуквенных кодов, кодов языков и дру-  
гих сокращений см. «Пояснения к кодам и сокращениям»,  
публикуемые в начале каждого очередного выпуска Бюл-  
летеня РСТ.

(54) Title: AIR-CUSHION VEHICLE

(54) Название изобретения: АППАРАТ НА ВОЗДУШНОЙ ПОДУШКЕ

(57) Abstract: The invention relates to transport means, in particular to light air-cushion vehicles. The aim of said invention is to design a better-controlled light air-cushion vehicle. The inventive air-cushion vehicle comprises a body, an elastic enclosure (2) forming with the body bottom a lifting chamber, a propelling fan (3), an internal combustion engine (4) for driving the fan (3), propelling and lift contours (6, 7) which are divided by a ridge (5) which is used for guiding an air flow from the fan (3) to said contours, an air nozzle (8) for the propelling contour, a thrust reverser bucket (12) arranged at the output of the air nozzle (8), the vehicle control system comprising the thrust reverser bucket (12) control system and a control system of rudders which are disposed on the nozzle (8) exit section and in the lift contour (7), said rudders being cinematically connected to each other and to the vehicle control system.



[Продолжение на след. странице]

WO 2005/002942 A1



---

(57) Реферат: Изобретение относится к транспортным средствам, в частности, к легким аппаратам на воздушной подушке (ЛАВП). Задачей настоящего изобретения является создание конструкции ЛАВП с улучшенной управляемостью. Аппарат на воздушной подушке содержит корпус, эластичное ограждение (2), образующее с днищем корпуса подъемную камеру, тянущий вентилятор (3), двигатель (4) внутреннего сгорания для привода вентилятора (3), тяговый и подъемный контуры (6,7), разделенные ребром (5), предназначенным для направления потока воздуха от вентилятора (3) в указанные контуры, сопло (8) тягового контура, ковш реверса (12) тяги, установленный на выходе из сопла (8), систему управления аппаратом, включающую систему управления ковшом реверса (12) тяги и систему управления рулями направления, управляющие поверхности которых расположены на срезе сопла (8) и в подъемном контуре (7), причем рули направления кинематически связаны друг с другом и органом управления аппаратом.